

862.C0219



PATENT APPLICATION

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In re Application of:

SHUJI OZAWA

Application No.: 09/668,459

Filed: September 25, 2000

For: IMAGE PROCESSING
APPARATUS AND METHOD

)
:
)
:
)
:
:
)
:
)

Examiner: NYA

Group Art Unit: 2852

March 8, 2001

RECEIVED

APR 05 2001

Technology Center 2600

Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231

CLAIM TO PRIORITY

Sir:

Applicant hereby claims priority under the
International Convention and all rights to which he is entitled
under 35 U.S.C. § 119 based upon the following Japanese Priority
Application:

11-272950 filed September 27, 1999

A certified copy of the priority document is
enclosed.

Applicant's undersigned attorney may be reached in

TO 2600 MAIL ROOM
MAY 12 2001
RECEIVED

09/668.459
日本国特許庁
PATENT OFFICE
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出願年月日
Date of Application:

1999年 9月27日

出願番号
Application Number:

平成11年特許願第272950号

出願人
Applicant(s):

キヤノン株式会社



RECEIVED

APR 05 2001

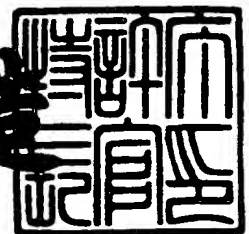
Technology Center 2600

CERTIFIED COPY OF
PRIORITY DOCUMENT

2000年10月20日

特許庁長官
Commissioner,
Patent Office

及川耕造



出証番号 出証特2000-3086650

【書類名】 特許願

【整理番号】 3906039

【提出日】 平成11年 9月27日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 B41J 2/01

【発明の名称】 画像処理装置および画像処理方法

【請求項の数】 8

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社
社内

 【氏名】 小澤 修司

【特許出願人】

 【識別番号】 000001007

 【氏名又は名称】 キヤノン株式会社

【代理人】

 【識別番号】 100076428

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 大塚 康德

 【電話番号】 03-5276-3241

【選任した代理人】

 【識別番号】 100093908

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 松本 研一

 【電話番号】 03-5276-3241

【選任した代理人】

 【識別番号】 100101306

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 丸山 幸雄

 【電話番号】 03-5276-3241

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 003458

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9704672

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 画像処理装置および画像処理方法

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 グラディエントフィルオブジェクトが処理可能な画像処理装置において、

水平方向あるいは垂直方向のいずれか一方にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトであるかどうかを検知する検知手段と、

前記検知手段により検知された前記グラデーションの方向と直交する方向に、ほぼ同じ階調を持つ連続するピクセル数を検知するピクセル数検知手段と、

前記グラデーションの方向と直交する方向に、前記ピクセル数検知手段により検知されたピクセル数のピクセルを先頭ピクセルの階調で置きかえる置換手段とを、有することを特徴とする画像処理装置。

【請求項 2】 前記置換手段は、

水平方向にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトの第一行にある全ピクセルの階調計算によって得られた階調値を、前記検知されたピクセル数と同じ数の行数分コピーして置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理装置。

【請求項 3】 前記置換手段は、

垂直方向にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトの第一列にある全ピクセルの階調計算によって得られた階調値を、前記検知されたピクセル数と同じ数の列数分コピーして置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理装置。

【請求項 4】 前記置換手段は、

同一行または同一列にあるピクセルのうち、第一番目のピクセルの階調計算により得られる第一番目のピクセルの階調値を、ディザサイズ数 (N) だけコピーして第一ピクセルから第 N ピクセルまでの階調値として置き換え、

次に、第 (N + 1) 番目のピクセルを第二番目の階調計算するピクセルとし、第 (N + 1) 番目のピクセルの階調計算により得られる第二番目のピクセルの階

調値をデザサイズ数 (N) だけコピーして第 (N + 1) ピクセルから第 (2 N + 1) ピクセルまでの階調値として置き換え、

第 (2 N + 1) 番目のピクセルを第三番目の階調計算するピクセルとし、
以下同様の方法により同一行または同一列にあるピクセルの階調を次々に置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理装置。

【請求項 5】 グラディエントフィルオブジェクトが処理可能な画像処理方法において、

水平方向あるいは垂直方向のいずれか一方にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトであるかどうかを検知する検知工程と、

前記検知工程により検知された前記グラデーションの方向と直交する方向にほぼ同じ階調を持つ連続するピクセル数を検知するピクセル数検知工程と、

前記グラデーションの方向と直交する方向に前記ピクセル数検知工程により検知されたピクセル数のピクセルを先頭ピクセルの階調で置きかえる置換工程と、
を有することを特徴とする画像処理方法。

【請求項 6】 前記置換工程は、

水平方向にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトの第一行にある全ピクセルの階調計算によって得られた階調値を、前記検知されたピクセル数と同じ数の行数分コピーして置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理方法。

【請求項 7】 前記置換工程は、

垂直方向にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトの第一列にある全ピクセルの階調計算によって得られた階調値を、前記検知されたピクセル数と同じ数の列数分コピーして置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理方法。

【請求項 8】 前記置換工程は、

同一行または同一列にあるピクセルのうち、
第一番目のピクセルの階調計算により得られる第一番目のピクセルの階調値を、
デザサイズ数 (N) だけコピーして第一ピクセルから第 N ピクセルまでの階調値として置き換え、

次に、第 (N + 1) 番目のピクセルを第二番目の階調計算するピクセルとし、
第 (N + 1) 番目のピクセルの階調計算により得られる第二番目のピクセルの階調値をデザサイズ数 (N) だけコピーして第 (N + 1) ピクセルから第 (2 N + 1) ピクセルまでの階調値として置き換え、
第 (2 N + 1) 番目のピクセルを第三番目の階調計算するピクセルとし、
以下同様の方法により同一行または同一列にあるピクセルの階調を次々に置きかえることを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理方法。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

【発明の属する技術分野】

本発明は、オブジェクト単位でレンダリングを行う画像処理装置および画像処理方法に関する。

【0 0 0 2】

【従来の技術】

近年、データ処理システムとして、そのホストコンピュータとそのホストコンピュータに双方向インターフェース（例えば IEEE 1284. 4、IEEE 1394、USB 等）を介して接続されるプリンタを有するものがある。このようなプリンタ装置では、ホストコンピュータから入力される出力情報を解析して、プリンタエンジン、例えばレーザビームプリンタの出力データとしてビットマップデータに展開し、この展開データに基づいて変調されたレーザビームを感光ドラムに走査露光して画像記録を行うものが知られている。

【0 0 0 3】

プリンタがエミュレーション機能を備える場合には、複数のプリンタ制御言語系を処理可能に構成されており、使用者が実行するアプリケーションにしたがってエミュレーションモードと通常モードを切り替えながらプリント処理を実行できるように構成されている。このようなプリンタでは、プリンタの制御言語を切り換える為のスイッチや切り換え指示を行うカードスロットがあらかじめ設けられている。また、ホストコンピュータを経由せず、スキャナーやデジタルカメラといった画像入力装置から直接印刷することも可能になっているものも多い。ま

た、近年のホストコンピュータの処理能力の向上により様々な新規の画像処理技術が採用されている。一定の領域内を滑らかな階調（濃淡）で塗りつぶすことを目的に用いられるグラディエントフィルと呼ばれる画像処理技術もその1つである。

【0004】

図1を用いて、従来の手法とグラディエントフィルを用いた領域の階調をもった塗りつぶしの違いについて説明する。図1（A）は従来の手法であり、異なった階調をもつ複数のオブジェクトを並べて描画することより領域の階調を表現する。この手法の場合、階調の段差をなくす為に異なった階調を持つオブジェクトを数多く作成する必要がある。そのためデータが冗長になってしまい、データ転送速度、印刷速度の関係から多くのオブジェクトを作成することができない場合には、そのまま階調に段差ができてしまった。

【0005】

図1（B）は、グラディエントフィルの手法（矩形のグラディエントフィルオブジェクト使用）で、矩形の座標と階調（この例においては8ビット階調。0＝黒。255＝白）を指定しておき、画像領域内の1ピクセルごとに階調を計算しながら塗りつぶしを行なう。グラディエントフィルオブジェクトには、主に矩形による水平方向あるいは垂直方向に一定なグラデーションを描画するものと、三角形を用いて自由な方向に一定なグラデーションを描画するものが存在する。三角形のグラディエントフィルオブジェクトは位置と色の与え方により水平方向あるいは垂直方向に一定なグラデーションも描画することができる。

【0006】

矩形グラディエントフィルオブジェクトは2点の座標と階調、グラデーション方向（水平、垂直）を情報として持っている。矩形グラディエントフィルオブジェクトの1ピクセルごと階調の計算は図1（B）の右側のように頂点を（ x , y ）座標にあてはめ、頂点1の座標、階調を（ x_1 , y_1 , c_1 ）、頂点2の座標、階調を（ x_2 , y_2 , c_2 ）求める任意のピクセルの座標、階調を（ x_n , y_n , c_n ）とした場合、
水辺方向に一定なグラデーション

$$c_n = (c_2 - c_1) / (x_2 - x_1) \times x_n$$

垂直方向に一定なグラデーション

$$c_n = (c_2 - c_1) / (y_2 - y_1) \times y_n$$

で求められる。

【0007】

図1 (C) は、グラディエントフィルオブジェクトに三角形を用いた場合である。三角形のグラディエントフィルオブジェクトは3点の座標、階調を情報として持っている。このように三角形の頂点に階調を指定することにより、グラデーション方向に対して自由度をえることが可能になる。

【0008】

三角形のグラディエントフィルオブジェクトの任意の1ピクセルの階調は、矩形グラディエントフィルオブジェクトと同様に3つの頂点を座標に当てはめると以下の3次方程式のを解くことにより求められる。

【0009】

$$x_1 \times i + y_1 \times j + k = c_1$$

$$x_2 \times i + y_2 \times j + k = c_2$$

$$x_3 \times i + y_3 \times j + k = c_3$$

求める c_n は

$$c_n = i \times x_n + j \times y_n + k$$

i, j, k は、係数

となる。

【0010】

【発明が解決しようとする課題】

グラディエントフィルオブジェクトの描画は、上記の式を用いて1ピクセルごとに階調を求めるため非常に多くの時間を要する。しかしながら、印刷装置の階調表現能力はさまざまであり、1ピクセルごとの階調を正確に表現できない場合には、ディザリングなどによる複数ピクセルによる中間階調表現等を用いている。この場合には、1ピクセルごとに計算を行い画像を生成したにもかかわらず、その1ピクセルごとの階調表現が印刷された画像に反映されることがなく、時間

ばかり要してしまうという問題点があった。

【0011】

また、グラディエントフィルオブジェクトの生成において、水平方向や垂直方向にある一定のパターンでグラデーションが発生する場合には、一度生成したパターンを繰り返し使用することにより、1ピクセルごとの計算を省略することができる。しかしながら従来においては、全ピクセルに対し、1ピクセルごとの計算を行なってしまうため、処理が遅くなってしまうという問題点があった。

【0012】

本発明は、このような従来技術の問題点に鑑みてなされたもので、本発明の目的は、画像処理装置でのグラディエントオブジェクトの描画処理において、処理ピクセルの間引きを行うことにより、高速処理が可能となる画像処理方法および装置を提供することにある。また本発明の目的は、垂直、水平方向に一定のパターンのグラデーションを持つオブジェクト生成において、全てのピクセルを処理せずに、一つのパターンのみを生成させ、繰り返し使用することによりグラディエントフィルオブジェクト生成時間を短縮し、高速処理を可能とする画像処理方法および装置を提供することにある。

【0013】

【課題を解決するための手段】

上記目的を達成するために本発明の画像処理方法を用いた装置は、以下のような構成を有する。すなわち、

グラディエントフィルオブジェクトが処理可能な画像処理装置において、
水平方向あるいは垂直方向のいずれか一方向にグラデーションを持つグラディエントフィルオブジェクトであるかどうかを検知する検知手段と、

前記検知手段により検知された前記グラデーションの方向と直交する方向に、
ほぼ同じ階調を持つ連続するピクセル数を検知するピクセル数検知手段と、

前記グラデーションの方向と直交する方向に、前記ピクセル数検知手段により
検知されたピクセル数のピクセルを先頭ピクセルの階調で置きかえる置換手段と
を、有する。

【0014】

【発明の実施の形態】

本実施の形態であるレーザビームプリンタの構成について説明する。なお、本実施の形態を適用するプリンタは、レーザビームプリンタおよびインクジェットプリンタに限られるものでなく、他のプリント方式のプリンタでもよいことは言うまでもない。また本実施の形態では、プリンタの装置の場合で説明するが、コンピュータ機器あるいはプリンタドライバなどにより実行される場合にも適用できる。

【0015】

図2は、本実施の形態である出力装置の構成を示す断面図であり、レーザビームプリンタ（LBP）の場合を示す。図2においては、LBP本体1000は、外部に接続されているホストコンピュータ（図示せず）から供給される印刷情報（文字コード等）やフォーム情報あるいはマクロ命令等を入力して記憶するとともに、それらの情報にしたがって、対応する文字パターンやフォームパターン等を作成し、記録媒体である記録紙等に像を形成する。操作パネル（図3の操作部2030に相当）には、操作の為のスイッチおよびLED表示器等が配されている。プリンタ制御ユニット1001は、LBP本体1000全体の制御およびホストコンピュータ（図示せず）から供給される文字情報等を解析し、主に文字情報を対応する文字パターンのビデオ信号に変換してレーザドライバ1002に出力する。

【0016】

レーザドライバ1002は、半導体レーザ1003を駆動する為の回路であり、入力されたビデオ信号に応じて半導体レーザ1003から発射されるレーザ光1004をオン・オフ切り換えをする。レーザ光1004は、回転多面鏡1005で左右方向に振らされて静電ドラム1006上を走査露光する。これにより、静電ドラム1006上には、文字パターンの静電潜像が形成される。この潜像は、静電ドラム1006周囲に配設された現像ユニット1007により現像された後、カットシート記録紙に転写される。カットシート記録紙は、LBP1000に装着した用紙カセット1008に収納され、給紙ローラ1011により装置内に取り込まれ、静電ドラム1006に供給される。また、LBP本体1000に

は、カードスロット（図示せず）を少なくとも1個以上備え、内蔵フォントに加えて、オプションフォントカード、言語系の異なる制御カード（エミュレーションカード）を接続できるように構成されている。

【0017】

図3は、本実施形態を示すプリンタ制御システムの構成を説明するブロック図である。ここでは、図2に示すレーザビームプリンタを例に説明する。なお本実施形態は、単体の機器であっても、複数の機器からなるシステムであっても、LAN等のネットワークを介して処理が行われるシステムであっても、本機能が実行されるのであれば全て適用できるのは言うまでもない。

【0018】

図3のホストコンピュータ2000において、ROM2004のプログラム用ROMに記憶された文書処理プログラム等に基づいて、図形、イメージ、文字、表（表計算等を含む）等が混在して、文書を実行するCPU2002を備え、システムデバイス2005に接続される各デバイスをCPU2002が総括的に制御する。

【0019】

また、このROM2004のプログラム用のROMには、CPU2002の制御プログラム等を記憶し、ROM2004のフォント用ROMには、上記文書処理の際に使用するフォントデータ等を記憶し、ROM2004のデータ用ROMには、上記文書処理等を行う際に使用する各種データを記憶する。RAM2003は、CPU2002の主メモリ、ワークエリア等として機能する。キーボードコントローラ（KBC）2006は、キーボード2010やポインティングデバイス（図示せず）からのキー入力を制御する。CRTコントローラ（CRTC）2007は、CRTディスプレイ（CRT）2011の表示を制御する。

【0020】

メモリコントローラ（MC）2008は、ブートプログラム、種々のアプリケーション、フォントデータ、ユーザファイル、編集ファイル用を記憶するハードディスク（HD）、フロッピーディスク（FD）等の外部メモリ2012とのアクセスを制御する。ホストIO制御部2009、プリンタIO制御部2026は

、デバイス間の I/O を制御する処理部で、この部分で同期通信と非同期通信の制御が行われる。これらの処理部は、具体例として I E E E 1 3 9 4 の様なインターフェースが挙げられるが、同期通信と非同期通信が可能なインターフェースであればその種類は問わない。また、本実施形態における同期通信が可能、不可能の情報は、この部分で管理されており、他処理部は、この処理部に通信要求等を出すことにより、その情報を入手することが出来る。また、独自のデータスタック（図示せず）により制御しても良いことは言うまでもない。

【 0 0 2 1 】

図 3 のプリンタ 1 0 0 0 において、プリンタ CPU 2 0 2 2 は、ROM 2 0 2 4 のプログラム用 ROM に記憶された制御プログラム等或いは外部メモリ 2 0 3 1 に記憶された制御プログラム等に基づいて、システムバス 2 0 2 5 に接続される各種のデバイス（図示せず）とのアクセントを総括的に制御し、印刷部インターフェース 2 0 2 7 を介して接続される印刷部（プリンタエンジン） 2 0 2 9 に出力情報としての画像信号を出力する。また、ROM 2 0 2 4 のうちのプログラム ROM には、後で詳しく説明する図 4 ～図 6 の各フローチャートで示されるような CPU 2 0 2 2 の制御プログラム等が記憶されている。

【 0 0 2 2 】

ROM 2 0 2 4 のデータ用 ROM には、ハードディスク等の外部メモリ 2 0 3 1 が無いプリンタの場合には、ホストコンピュータ 2 0 0 0 上で利用される情報等を記憶している。CPU 2 0 2 2 は、プリンタ I/O 制御部 2 0 2 6 を介してホストコンピュータ 2 0 0 0 との通信処理が可能となっており、プリンタ 1 0 0 0 内の情報等をホストコンピュータ 2 0 0 0 に通知可能に構成されている。RAM 2 0 2 3 は、CPU 2 0 2 2 の主メモリ、ワークエリア等として機能し、増設ポートに接続されるオプション RAM（図示せず）によりメモリ容量を拡張できるように設計されている。なお、RAM 2 0 2 3 は、本実施形態におけるホストコンピュータ 2 0 0 0 から送信される印刷データの格納、出力情報展開、環境データ格納領域、NVRAM 等に用いられる。

【 0 0 2 3 】

前述したハードディスク（HD）、IC カード等の外部メモリ 2 0 3 1 は、メ

モリコントローラ（MC）2028によりアクセスを制御される。また、本実施形態における送信用のバッファもここに作成される。外部メモリ2031は、オプションとして接続され、フォントデータ、エミュレーションプログラム、フォームデータ等を記憶する。また、操作部2030には、操作の為のスイッチおよびLED表示機機等が配されている。また、前述した外部メモリ2031は1個に限らず、少なくとも1個以上備え、内蔵フォントに加えてオプションカード、言語系の異なるプリンタ制御言語を解釈するプログラムを格納した外部メモリ2031を複数接続できるように構成されていてもよい。さらに、NVRAM（図示せず）を有し、操作部2030からのプリンタモード設定情報を記憶するようにしてもよい。

【0024】

次に実施形態を用いて詳細に説明する。

〔実施形態1〕

図4～図9を用いて、印刷装置の能力に応じたグラディエントフィルオブジェクトの間引き処理による高速処理および垂直方向あるいは水平方向に一定なグラデーションをもつグラディエントフィルオブジェクトの高速生成処理を行う実施形態1を説明する。

【0025】

本実施形態1は、印刷装置の処理系として一般的なラインごとに処理をする方式を取っている。また、間引きの単位をディザサイズに依存しているが、依存する要素がそれ以外であっても良いことは言うまでもない。また、間引きを水平方向のみに行なっているが、垂直方向にも行なってもよい。その場合においては、ディザサイズ分同じラインをコピーする処理が追加される。

【0026】

図4（A）は、本実施形態1におけるホストコンピュータ2000からのグラディエントフィルオブジェクトを含む印刷データを受信してから印刷するまでの全体の流れを示したフローチャートである。まずステップS4001において、ホストコンピュータ2000からの印刷データを受信する。次にステップS4002に進み、印刷データに含まれている印刷オブジェクトの中に水平方向にグラ

レーションをもつオブジェクトがあるかどうかを調べる。図4(B)の左側に示すように、水平方向にグラデーションをもつ場合（同一行にある先頭ピクセルから最後のピクセルまで、ピクセルの階調が一定の割合で増加あるいは減少する場合は、ステップS4003に進み、このグラデーションとほぼ同じグラデーションが垂直方向に何階層連続してあるかを調べ、次にステップS4004で、グラディエントフィルの描画処理を行ってから、ステップS4007に進む。なおステップS4004のグラディエントフィルの描画処理は、図5にて詳しく述べるので、ここでは省略する。

【0027】

一方、ステップS4002において、水平方向にグラデーションを持たないオブジェクトの場合は、ステップ4005で、垂直方向にグラデーションをもつオブジェクトかどうかを調べる。ここで、図4(B)の右側に示すように垂直方向にグラデーションをもつ場合（同一列にあるピクセルの階調が最初の行の階調から最後の行まで一定の割合で増加あるいは減少する場合は、ステップ4003に進み、このグラデーションとほぼ同じグラデーションが水平方向に何階層連続してあるかを調べてから、次にステップS4004で、グラディエントフィルの描画処理を行い、ステップS4006に進む。

【0028】

また、ステップS4005において、垂直方向にグラデーションを持たないオブジェクトの場合は、ステップS4006に進み、通常のオブジェクト描画処理を行ってから、ステップS4007に進む。ステップS4007では、全ての印刷オブジェクトの描画処理が終了したかどうかを判断する。ここで、最後の印刷オブジェクトの描画処理が終了した場合は、ステップS4008に進み、印刷を行い、一連の処理を終了する。一方、最後の印刷オブジェクトの描画処理が終了していない場合は、ステップS4002に戻り、印刷オブジェクトの描画処理を継続する。

【0029】

図5は、図4で示したステップS4003のグラディエントフィルオブジェクトの描画処理の詳細な流れを示すフローチャートである。まずステップS500

1において、ディザサイズを調べる。ここでいうディザサイズとは、中間階調を表現するのにいくつのピクセル数を用いているかということである。次に、ステップS 5 0 0 2に進み、間引き処理を含む1ラインの処理を行なう。なお、ステップS 5 0 0 2の間引き処理を含む1ライン処理は、図6にて詳しく述べるのでここでは省略する。

【0030】

次にステップS 5 0 0 3において、グラディエントフィルオブジェクトが水平方向にグラデーションをもつオブジェクトかどうかを判断し、水平方向にグラデーションをもつオブジェクトの場合には、ステップS 5 0 0 5に進む。ステップS 5 0 0 5では、次以降のラインとしてステップS 5 0 0 2で作成したラインをコピーして用いるため必要なライン数だけコピーする。

【0031】

ここでステップS 5 0 0 3からステップS 5 0 0 5にかけての処理方法、すなわち水平方向にグラデーションをもつオブジェクトで、同じグラデーションパターンが垂直方向に繰り返し現れる場合の処理法について、図6を用いて詳しく説明する。

【0032】

図6（A）が、ステップS 5 0 0 3で水平方向にグラデーションがあり、この同じグラデーションパターンが垂直方向に繰り返し現れると判断されたグラディエントフィルオブジェクトである。この場合、図6（B）の上側に示すように、最初の1ラインのピクセルを計算し、次に計算した1ライン分の描画をライン数だけコピーすれば、以降のライン全てに使用できる。これがステップ5 0 0 5で行われるコピー処理の内容である。

【0033】

一方、ステップS 5 0 0 3において、水平方向にグラデーションをもつオブジェクトで無い場合には、ステップS 5 0 0 4に進む。ステップS 5 0 0 4では、全てのラインに対しての処理が終了したかどうかを調べ、処理が終了した場合には、描画処理を終了する。また、全てのライン処理が終了していない場合には、ステップ5 0 0 2に戻りライン処理を継続する。

【0034】

図7は、図5ステップS5002のライン処理の詳細を示すフローチャートである。まず、ステップS6001において、1ラインの先頭1ピクセルを計算する。次に、ステップS6002に進み、描画するグラディエントフィルオブジェクトが垂直方向にグラデーションをもつオブジェクトであるかどうかを調べる。垂直方向にグラデーションをもつ場合には、ステップS6006に進み、ステップS6001で計算した先頭ピクセルについて1ライン分のピクセル数だけコピーする。

【0035】

ここで図8（A）（B）を用いて、ステップS6002～S6006にかけての処理方法すなわち垂直方向にグラデーションがあり、この同じグラデーションパターンが水平方向に繰り返し現れる場合の処理方法について詳しく説明する。図8（A）が、ステップS6002で垂直方向にグラデーションがあり、この同じグラデーションパターンが水平方向に繰り返し現れると判断されたグラディエントフィルオブジェクトである。

【0036】

このように水平方向に並んだピクセルが同じ階調をもつ場合、図8（B）上側に示すように、まず1番目のラインの先頭ピクセルのみを計算して作成し、次に作成した先頭ピクセルをその1ライン分のピクセル数だけコピーし使用することにより、1番目の1ライン分の描画が作成できる。同様にして、次の2番目のラインの先頭ピクセルのみを計算して作成し、次に作成した先頭ピクセルをその1ライン分のピクセル数だけコピーし使用することにより、2番目の1ライン分の描画が作成できる。この描画処理を同じ階調を有する全ライン分行えば、図8（A）に示す水平方向に一定のグラデーションをもつグラディエントフィルオブジェクトが形成できる。

【0037】

一方、ステップS6002において、水平方向に一定のグラデーションを持つオブジェクトでない場合は、ステップS6003に進み間引き処理を行う。すなわちステップS6003では、ステップS6001で求めた1ピクセルの階調を

ディザサイズだけコピーし、次にステップS6004において、コピーした数のピクセルだけ描画位置を進めることで1回分の間引き処理をする。次に、ステップS6005に進み、1ライン全ての処理が終了したかどうかを調べ、処理が終了していない場合は、ステップS6001に戻り1ピクセルの階調の計算を継続する。一方、ステップS6005で1ライン全ての処理が終了した場合は、処理を終了する。

【0038】

〔実施形態例2〕

従来技術で記述したように、矩形グラディエントフィルオブジェクトは、水平あるいは垂直方向に一定のグラデーションを持っているため、実施形態1の高速処理が可能である。一方、三角形のグラディエントフィルオブジェクトにおいても、水平あるいは垂直方向に一定のグラデーションを持つことは可能である。

【0039】

以下の実施形態2に示すように、三角形グラディエントフィルオブジェクトに対しても、頂点の位置と階調を判断することにより、水平あるいは垂直方向に一定のグラデーションをもった三角形グラディエントフィルオブジェクトを判別することで、三角形グラディエントフィルオブジェクトにおいても実施形態1に示した高速処理の適応が可能である。

【0040】

図9(A)は、三角形のグラディエントフィルオブジェクトが、水平あるいは垂直方向に一定のグラデーションであるかどうかを判断する処理の流れを示すフローチャートである。ここで、三角形のグラディエントフィルオブジェクトは、図3で示したように、X-Y-C座標系に当てはめられ、それぞれ位置座標(x, y)と階調(c)を持つものとする。

【0041】

まずステップS9001において、三角形グラディエントフィルオブジェクトが、同じX座標に2頂点を持つかどうかを判断する。同じX座標に2頂点がある場合は、ステップS9002に進み、2頂点の階調が同じかどうかを判断する。ステップS9002で、同じ階調と判断された場合は、ステップS9003に進

み、その三角形のグラディエントフィルオブジェクトは、図 9 (B) の左側に示すように、水平方向にグラデーションを持ったオブジェクトであると判断する。またステップ S 9 0 0 2 において、三角形グラディエントフィルオブジェクトの同じ X 座標にある 2 頂点の階調が異なる場合は、垂直方向に一定のグラデーションをもったオブジェクトではないと判断されるので処理を終了する。

【 0 0 4 2 】

一方、ステップ S 9 0 0 1 において、三角形グラディエントフィルオブジェクトの X 座標に同じ 2 頂点がない場合は、ステップ S 9 0 0 4 に進む。ステップ S 9 0 0 4 では、三角形グラディエントフィルオブジェクトの Y 座標に同じ 2 頂点があるかどうか判断する。ステップ S 9 0 0 4 で、同じ Y 座標に三角形グラディエントフィルオブジェクトの 2 頂点があると判断された場合には、ステップ S 9 0 0 5 に進み、2 頂点の階調が同じかどうかを調べる。

【 0 0 4 3 】

ステップ S 9 0 0 5 において、2 頂点の階調が同じ階調と判断された場合は、ステップ S 9 0 0 6 に進み、その三角形のグラディエントフィルオブジェクトは、図 9 (B) の右側に示すように、垂直方向にグラデーションを持ったオブジェクトであると判断する。ステップ S 9 0 0 5 において、三角形グラディエントフィルオブジェクトの 2 頂点の階調が異なる場合は、水平方向に一定のグラデーションをもったオブジェクトではないと判断されるので処理を終了する。またさらに、ステップ S 9 0 0 4 で、同じ Y 座標に三角形グラディエントフィルオブジェクトの 2 頂点がないと判断された場合には、水平、垂直方向に一定のグラデーションをもったオブジェクトではないと判断されるので処理を終了する。

【 0 0 4 4 】

以上説明した判断処理において、X 座標の判定と Y 座標の判定の順序が逆であってもよいことは言うまでもない。なお以上説明した処理においては、3 点の階調が同じ場合や、2 点の座標が同じ場合などを判定できない。このようなオブジェクトをグラディエントフィルオブジェクトで描画すると処理が遅くなってしまう。そこで、本実施形態の印刷システムでは、3 点の階調が同じオブジェクトの場合や 2 点の座標が同じオブジェクトの場合には、適切な他のオブジェクト（例

えば単純なイメージデータオブジェクト)にして描画する。

【0045】

【発明の効果】

以上説明したように本発明によれば、グラディエントオブジェクトの描画処理において、処理ピクセルの間引きを行うことにより、画像品質を落とさずに高速処理が可能となる。さらに垂直、水平方向に一定のパターングラデーションを持ったオブジェクト生成においては、全てのピクセルを処理せずに、一つのパターンのみを生成させ、繰り返し使用することによりグラディエントフィルオブジェクト生成時間を短縮し、高速処理が可能となる。

【図面の簡単な説明】

【図1】

(A)は、従来の階調を表現する手法を説明した図、(B)は、本実施形態における矩形グラディエントフィルを用いた描画の手法を説明した図、(C)は、本実施形態における三角形グラディエントフィルを用いた描画の手法を説明した図である。

【図2】

本実施形態における印刷装置の断面図である。

【図3】

本実施形態における印刷装置のブロック構成図である。

【図4】

(A)は、実施形態1におけるグラディエントフィルオブジェクトの描画処理の全体的な処理の流れを示したフローチャートであり、(B)は、水平方向あるいは垂直方向にグラデーションを持つオブジェクトの例である。

【図5】

実施形態1におけるグラディエントフィルオブジェクトの描画処理におけるライン単位の処理の詳細な流れを示すフローチャートである。

【図6】

(A)は、実施形態1における水平方向にグラデーションを持つオブジェクトを示す図、(B)は、水平方向にグラデーションを持ち垂直方向に同一パターンを

繰り返すオブジェクトの高速作成方法を示した図である。

【図 7】

実施形態 1 における処理ピクセルの間引き処理および垂直方向にグラデーションを持つオブジェクトの高速処理の流れの詳細を示すフローチャートである。

【図 8】

(A) は、実施形態 1 における垂直方向に一定のグラデーションを持つオブジェクトを示す図、(B) は、垂直方向にグラデーションを持ち、水平方向に同一パターンを繰り返すオブジェクトの高速作成方法を示す図である。

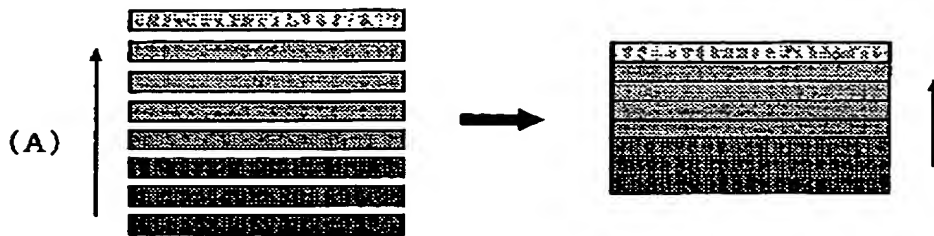
【図 9】

(A) は、実施形態 2 の三角形グラディエントフィルオブジェクトが水平、垂直方向に一定のグラデーションをもったオブジェクトであるかどうかを判定する処理の流れを示すフローチャート、(B) 左側は、水平方向にグラデーションをもつ X 座標が同じ 2 頂点のオブジェクトの例、右側は、垂直方向にグラデーションをもつ Y 座標が同じ 2 頂点のオブジェクトの例を説明する図である。

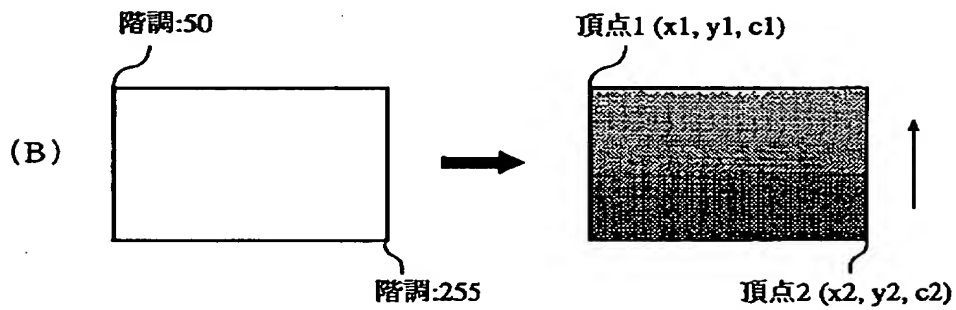
【書類名】

図面

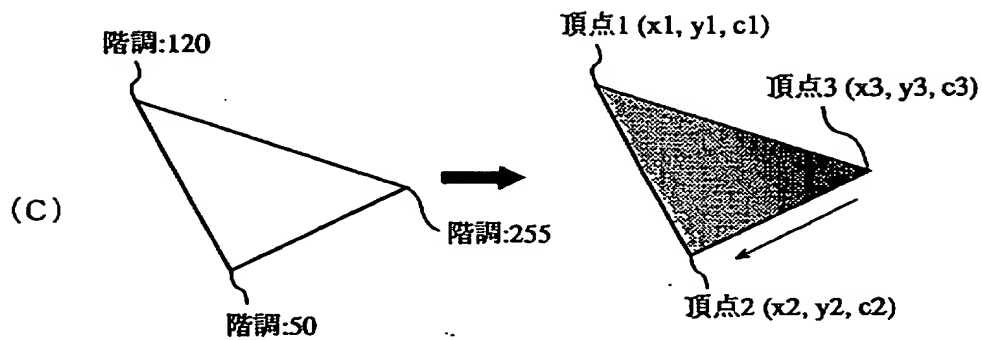
【図 1】



階調を表現するときの従来の手法

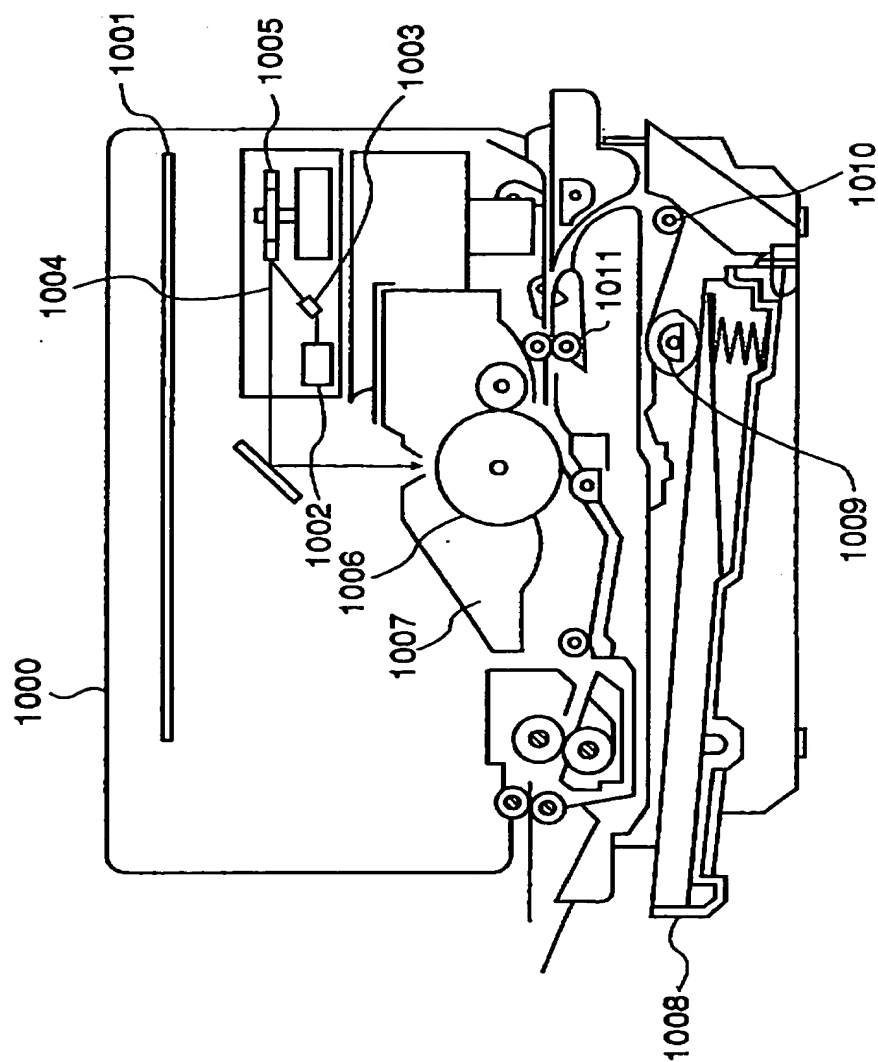


矩形グラデーションファイルを用いた手法

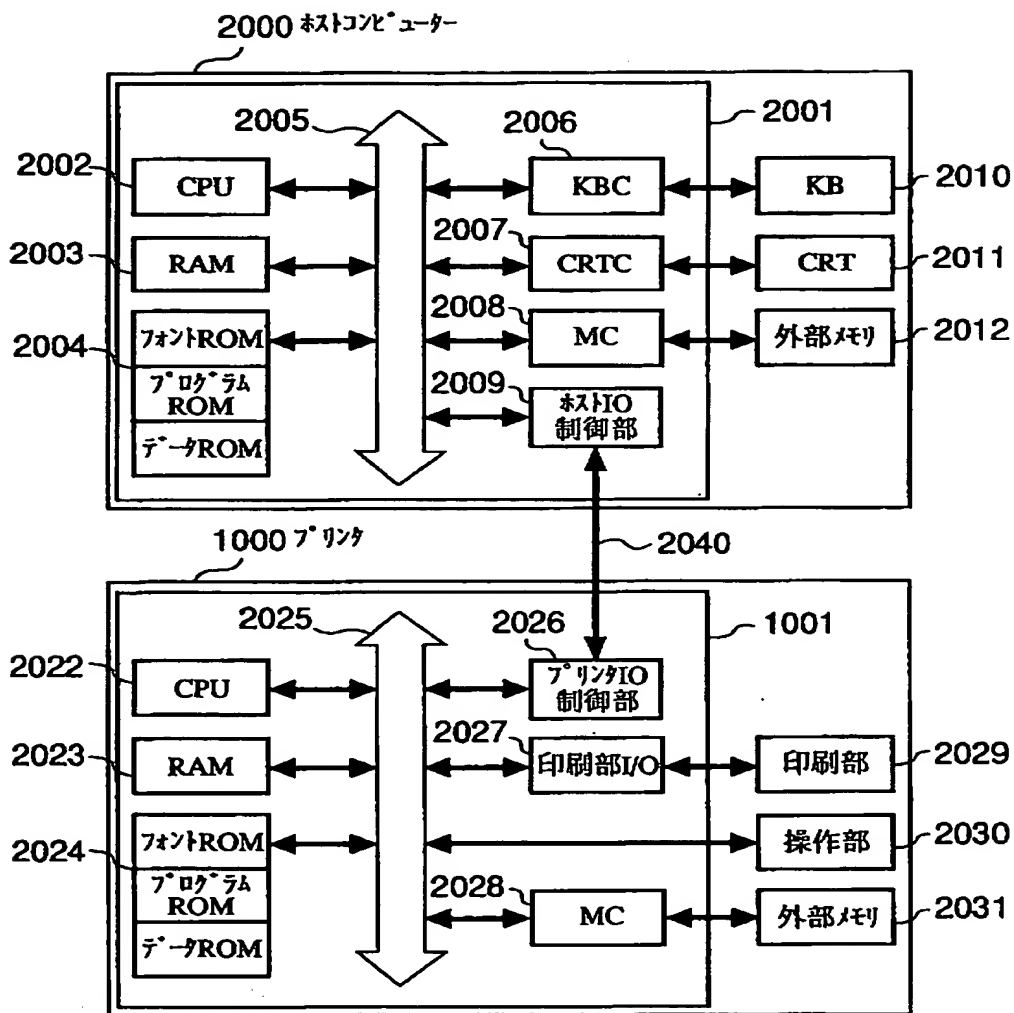


3角形グラデーションファイルを用いた手法

【図 2】

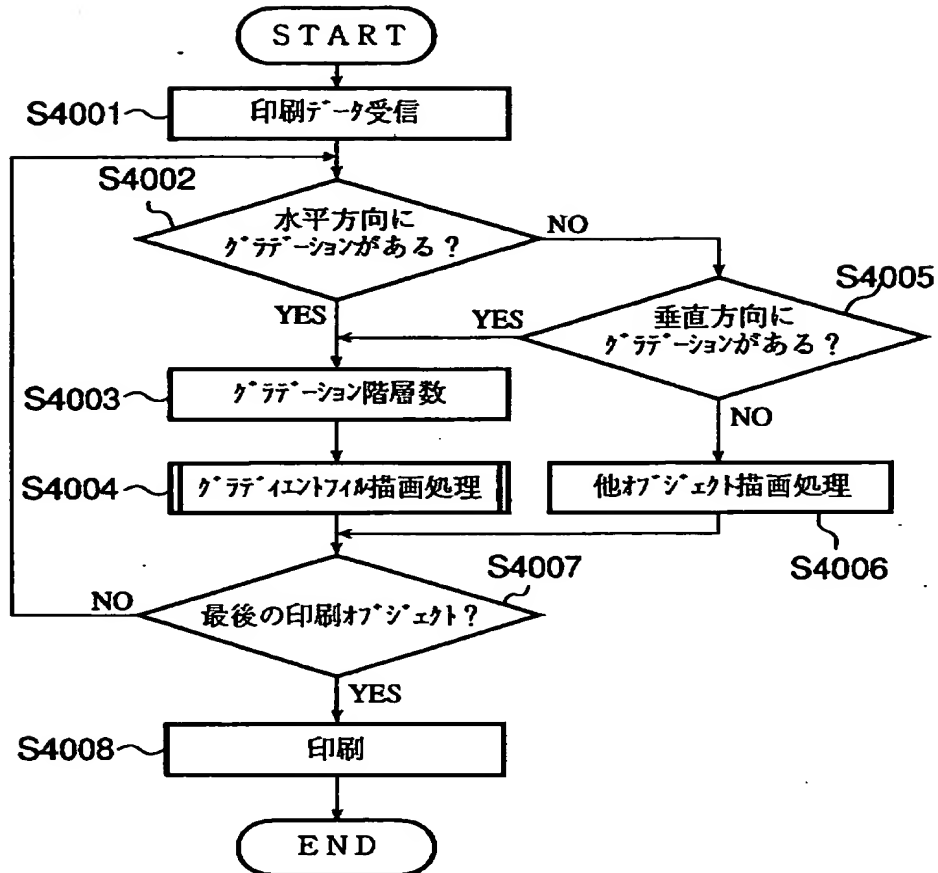


【図 3】

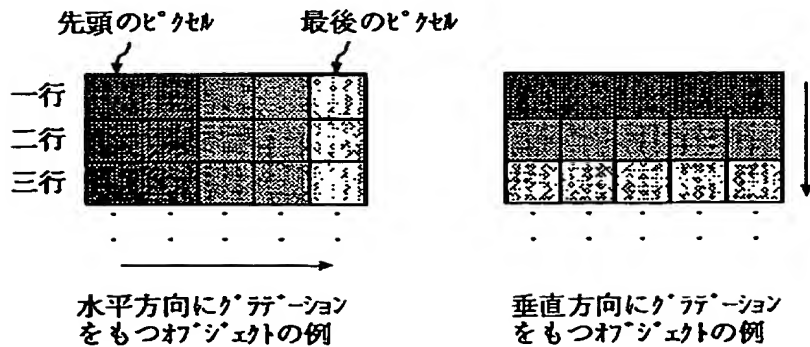


【図 4】

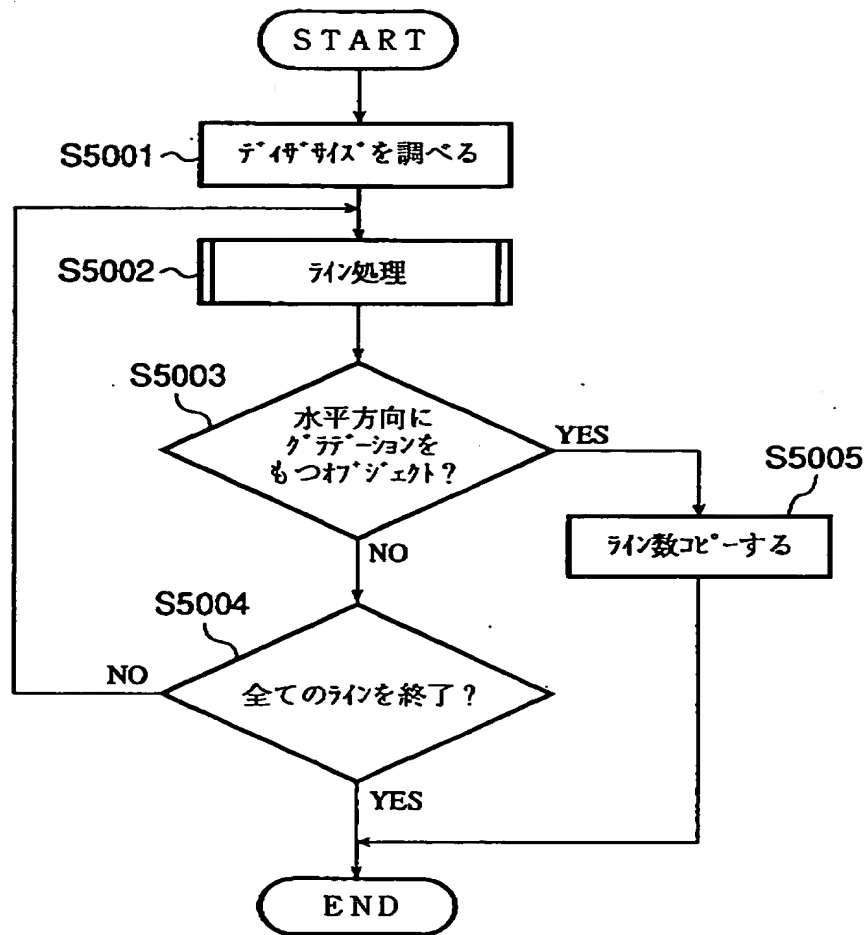
(A)



(B)

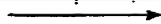
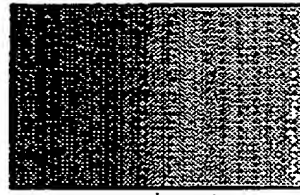


【図 5】



【図 6】

(A)



水平方向にグラデーションをもつオブジェクト

1ラインのみ作成



ライン数だけコピー

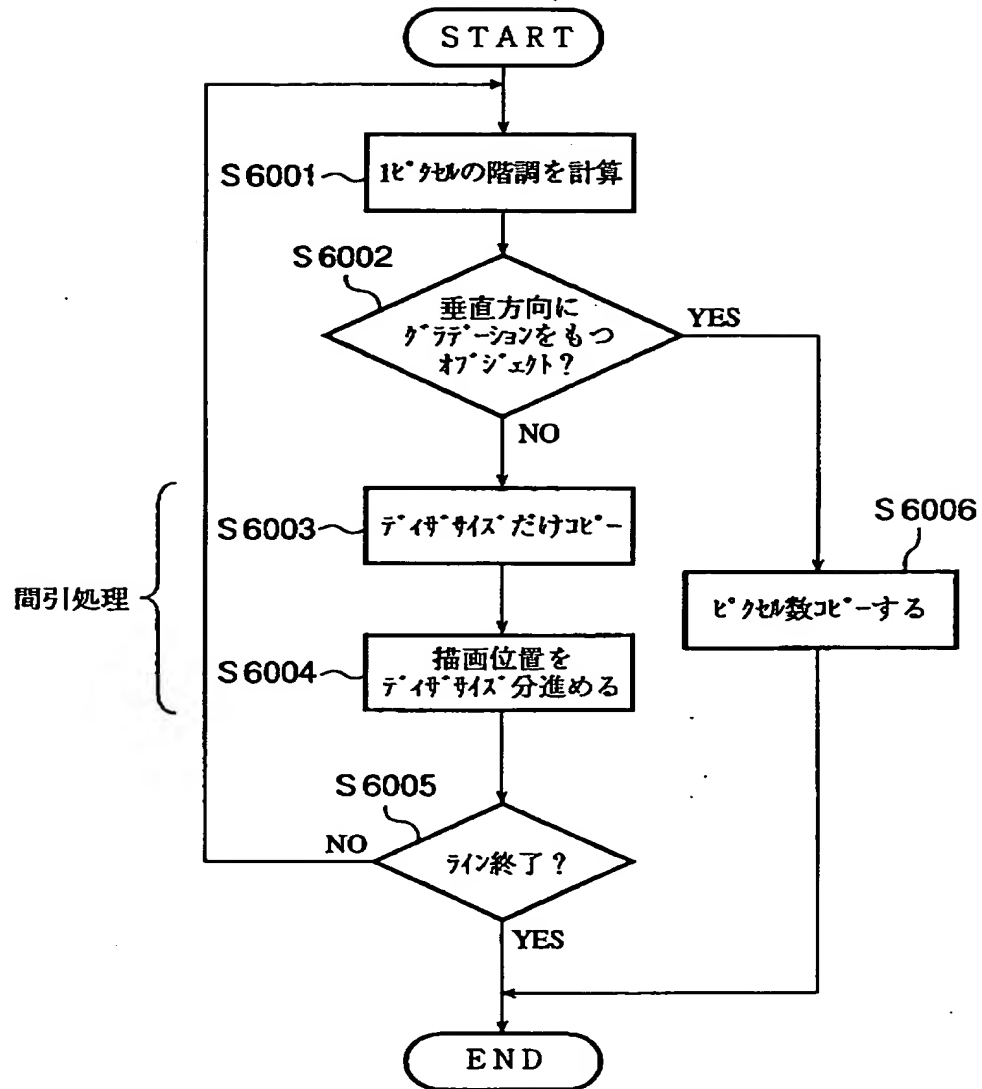


(B)

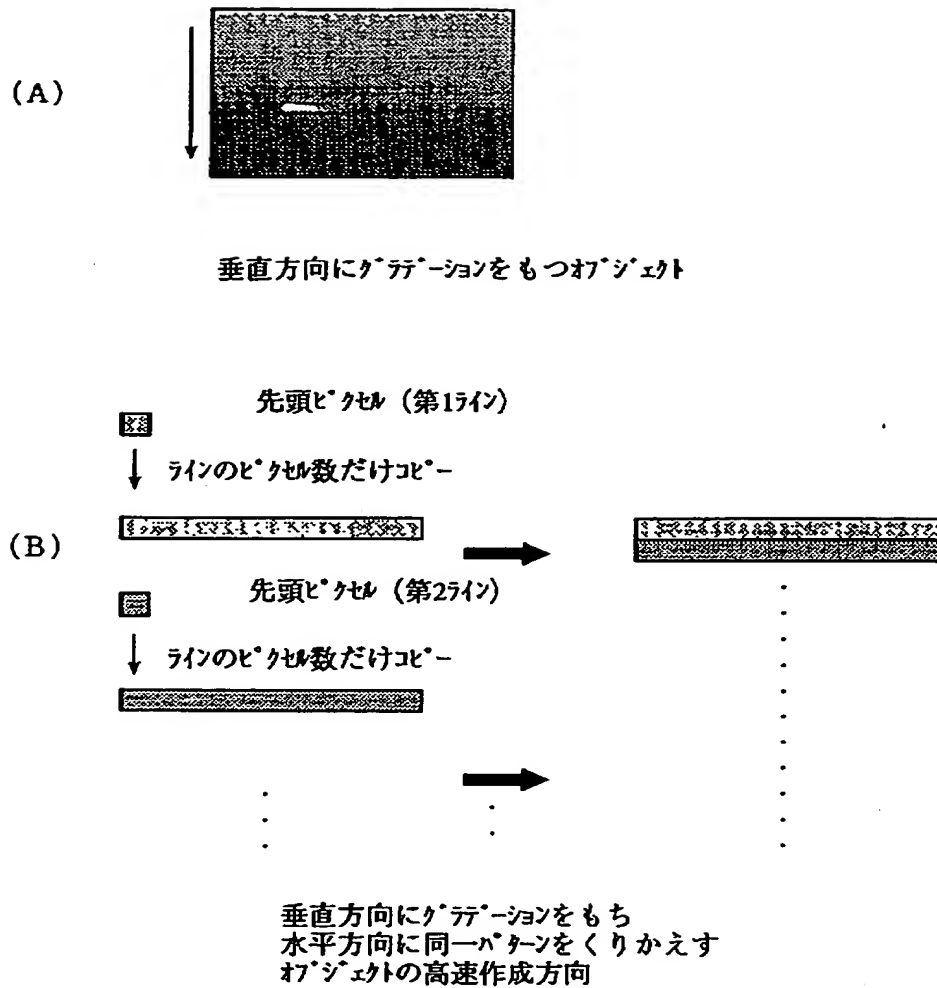


水平方向にグラデーションをもち
垂直方向に同一パターンをくりかえす
オブジェクトの高速作成方法

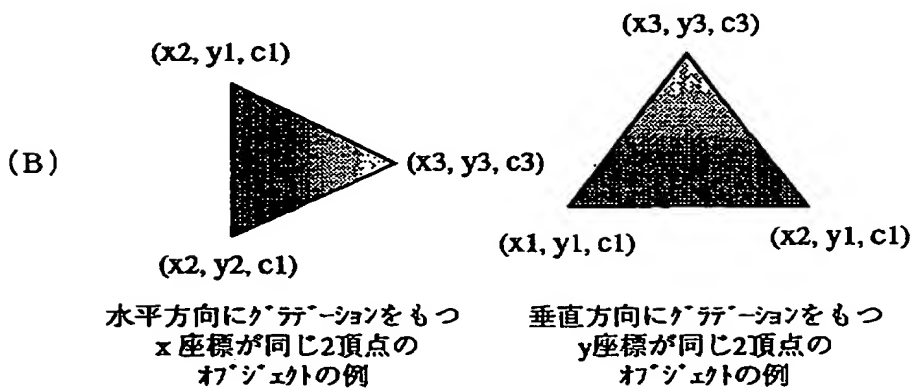
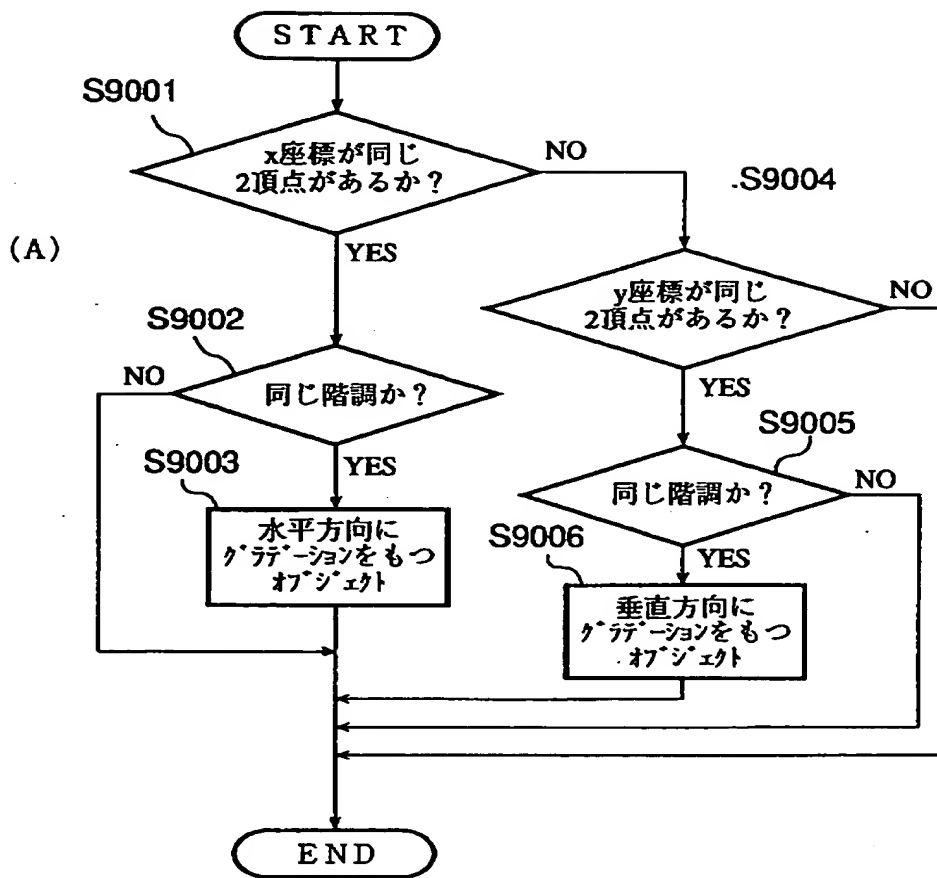
【図 7】



【図 8】



【図 9】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 本発明では、画像処理装置でのグラディエントオブジェクトの描画処理において、垂直、水平方向に一定パターンのグラデーションを多層持つオブジェクトの生成時間を短縮して、画像の高速処理を可能とする。

【解決手段】 上記目的を達成するために本発明の装置は、画像処理オブジェクトが水平方向あるいは垂直方向に何層のグラデーションがあるかを検知し、検知したグラデーションの第一層のみを計算し、第二層以下に第一層をコピーして使用することにより画像の高速処理を可能とした。

【選択図】 図 4

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000001007]

1. 変更年月日 1990年 8月30日
[変更理由] 新規登録
住 所 東京都大田区下丸子3丁目30番2号
氏 名 キヤノン株式会社